导语:

在汽车产业中,出于对安全性、舒适性、方便性、低公害、低成本的要求,整车不断整合各种各样的电子控制系统。为了减少线束数量并提升数据传输的可靠性,1986年博世公司开发出面向汽车领域的CAN通信协议。此后,CAN协议成为了IS011898及IS011519国际标准,现在已是汽车网络的标准协议。CAN协议由于优秀的性能,被广泛地应用于工业自动化、船舶、医疗设备、工业设备等行业。

什么是 CAN?

CAN 是控制器局域网络(Controller Area Network, CAN)的简称,是一种能够实现分布式实时控制的串行通信网络。CAN 协议具有实时性强、传输距离较远、抗电磁干扰能力强、成本低、检错能力强等优点。本期我们做一个基于 CAN 协议通讯的例程,实现电脑主机与 HXS320F28034 芯片数据通信。

程序说明:

配置 eCAN 波特率为 1Mbps、扩展帧、数据帧,邮箱 0 发送,邮箱 16 接收,ID 为 0x12345678,将邮箱 16 收到的数据通过邮箱 0 发出去。

本程序继续中科昊芯 Core_DSC28034 核心板,相关资料可以在中科昊芯官网下载 http://www.haawking.cn/kfb

运行效果:



例程主要代码:

```
//

int main(void)
{
    InitSysCtrl();
    GpioConfig();
    CanInit();
    CanConfig();
    while(1)
    {
        while(ECanaRegs. CANRMP. all != 0x00010000) {}
        ECanaRegs. CANRMP. all = ECanaMboxes. MBOX16. MDL. all;
        ECanaMboxes. MBOX0. MDH. all = ECanaMboxes. MBOX16. MDH. all;
```

```
ECanaRegs. CANTRS. all = 0 \times 000000001;
        while( ECanaRegs. CANTA. all != 0x00000001 ) {}
        ECanaRegs. CANTA. all = 0x00000001;
        MessageReceivedCount++;
    return 0;
}
//
// eCAN 配置函数:
void CanConfig()
    //设置邮箱 ID
    ECanaMboxes. MBOXO. MSGID. all = 0x92345678;
    ECanaMboxes. MBOX16. MSGID. all = 0x92345678;
    //设置 CAN 的方向 15 发送 0-14 16-31 接收
    ECanaRegs. CANMD. all = 0 \times 00010000;
    //使能邮箱
    ECanaRegs. CANME. all = 0 \times 00010001;
    //数据长度设置为8
    ECanaMboxes. MBOXO. MSGCTRL. bit. DLC = 8;
    //写入的数据
    ECanaMboxes. MBOXO. MDL. all = 0;
    ECanaMboxes. MBOXO. MDH. all = 0;
}
```

关于中科吴芯

"智由芯生 创享未来",中科昊芯是数字信号处理器专业供应商。作为中国科学院科技成果转化企业,瞄准国际前沿芯片设计技术,依托多年积累的雄厚技术实力及对产业链的理解,以开放积极的心态,基于开源指令集架构RISC-V,打造多个系列数字信号处理器产品,并构建完善的处理器产品生态系统。产品具有广阔的市场前景,可广泛应用于数字信号处理、工业控制及电机驱动、数字电源、消费电子、白色家电等领域。